

Training: **R003 DL**



La programmazione di robot FANUC - Primo Modulo

FANUC Serie R30iB/ R30iBMate

Descrizione

Il corso fornisce le competenze per la programmazione e configurazione del sistema Handling Tool dei robot FANUC per applicazioni di manipolazione. Adatto al personale dedicato alla programmazione e configurazione dei robot.

Obiettivi

Al termine del corso i partecipanti saranno in grado di:

- Operare con il Teach Pendant
- Cablare la scheda emergenze del robot
- Configurare e utilizzare segnali digitali ed analogici
- Muovere manualmente il robot
- Configurare i sistemi di coordinate (spiegazione teorica, test ROBOGUIDE)
- Configurare il carico applicato al polso
- Creare, modificare ed eseguire un programma di movimento
- Conoscere le principali istruzioni di movimento
- Programmare le principali istruzioni di logica
- Conoscere e comprendere le informazioni di posizione del robot (in cartesiano e in giunti)
- Comandare e supervisionare il robot da un dispositivo esterno (solo spiegazione teorica dei segnali)
- Creare volumi di interferenza
- Configurare i protocolli di rete standard
- Eseguire un salvataggio di backup e un caricamento di dati
- Gestire il salvataggio e il caricamento dei programmi
- Riconoscere e risolvere i più comuni allarmi
- Masterizzare il robot
- Creare una cella su ROBOGUIDE, anche partendo da backup AOA
- Aggiungere un oggetto statico nella simulazione (sbraccio-collisione)
- Testare il programma tramite simulazione grafica

Prerequisiti del partecipante

Nessuno.

R003 DL - La programmazione di robot FANUC - Primo Modulo

Durata

2 giorni

ARGOMENTI TRATTATI

Parte teorica

- ✓ Panoramica dell'unità meccanica dell'unità di controllo
- ✓ Descrizione dei sistemi di coordinate per la cinematica
- ✓ Descrizione del movimento del robot

Esercitazioni

- ✓ Esempi di creazione dei sistemi di coordinate utensile e piani di lavoro
- ✓ Esempi di programmi di manipolazione

